

TERMINAL DE PROGRAMACION VT-100

PARA CONTROLADORES BD1m y CD1pm



I N D I C E

	Pag.
CAPITULO 1: GENERALIDADES	3
1.1: Descripción	3
CAPITULO 2: CARACTERISTICAS	3
2.1 : Especificaciones técnicas	3
2.2 : Dimensiones	3
CAPITULO 3: INSTALACION	4
3.1 : Mecanizado panel frontal	4
CAPITULO 4: PUESTA EN MARCHA	4-9
4.1 : Conexión de la alimentación	4
4.2 : Conexión del cable de comunicación	5
4.3 : Puerto de comunicación	5
4.4 : Configuración hardware del posicionador	5-6
4.5 : Utilización del menú principal	6-9
CAPITULO 5: CONFIGURACION “SETUP”	10-11

CAPITULO 1: GENERALIDADES

1.1: Descripción

El terminal POSICIONADOR SMTBD es un aparato industrial empotrable destinado a acceder a ciertas funciones del posicionador monoeje INFRANOR SMT-BD1/1m con la ayuda de un menú en protocolo VT-100. Entonces es posible ver la posición del motor, efectuar desplazamientos en modo “Jog”, modificar una secuencia existente en posición de velocidad, ejecutar una posición existente y efectuar un posicionamiento absoluto.

CAPITULO 2: CARACTERISTICAS

2.1: Especificaciones técnicas

Tensión de alimentación:	18-30V DC
Consumo:	100 mA (24V)
Fusible de protección:	250 mA 5x20 mm
Condiciones del entorno:	
Temperatura de servicio:	0- +50°C
Temperatura de almacenamiento:	-20 - +70°C
Visualización:	LCD 4x20
caracteres retroiluminados	
Altura del carácter:	5 mm
Puerto de comunicación RS 232:	19200 bauds, 8 bit, 1 stop bit Sin paridad
Protocolo:	VT-100

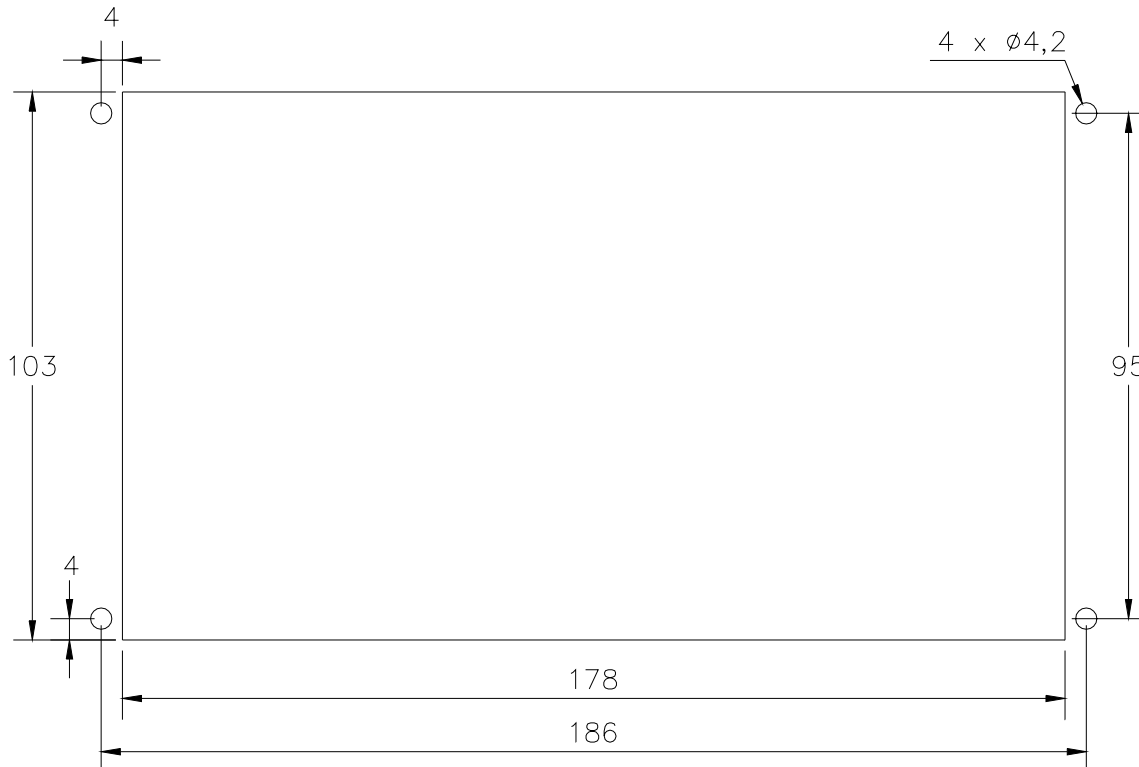
2.2: Dimensiones

Dimensiones máximas (L x A x P)	198x118x45 mm
Grueso máximo del panel frontal:	5 mm
Dimensiones mecanizado (L x A):	178 x 95 mm
Distancia entre taladros de sujeción (L x A):	186 x 95 mm
Diámetro de los taladros:	4 x 4,2 mm
Peso:	0,6 Kg.

CAPITULO 3: INSTALACION

3.1: Mecanizado alojamiento

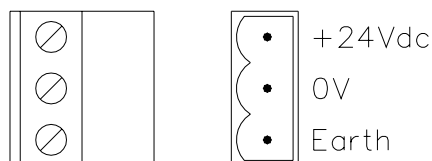
Este terminal está previsto para ser empotrado en un panel frontal de armario eléctrico. El grueso de este panel no debe exceder los 5 mm. El mecanizado se realizará como sigue:



CAPITULO 4: PUESTA EN MARCHA

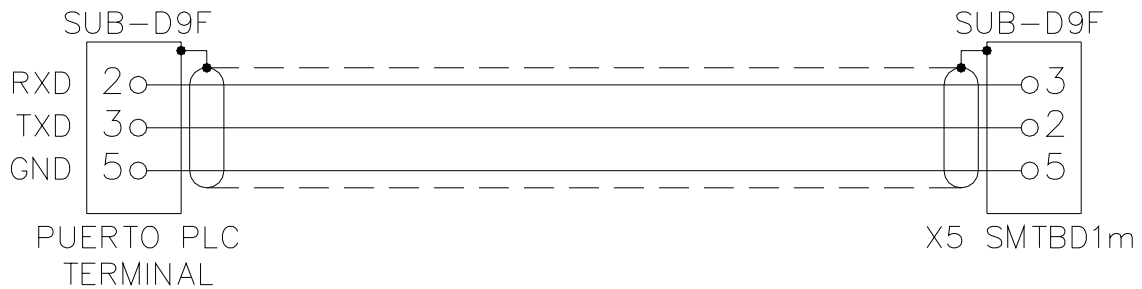
4.1: Conexión de la alimentación

El conector de la alimentación se encuentra en el dorso del aparato. Es de tipo enchufable y su conexionado es como sigue:



4.2: Conexión del cable de comunicación

El terminal dispone de un puerto PLC RS 232 sobre conector SUB-D 9 polos macho. El puerto RS 232 del posicionador es el conector X5 SUB-D 9 polos macho. El cable de conexión estará pues equipado de conectores hembra y se conectará como sigue:



4.3 : Puerto de comunicación :

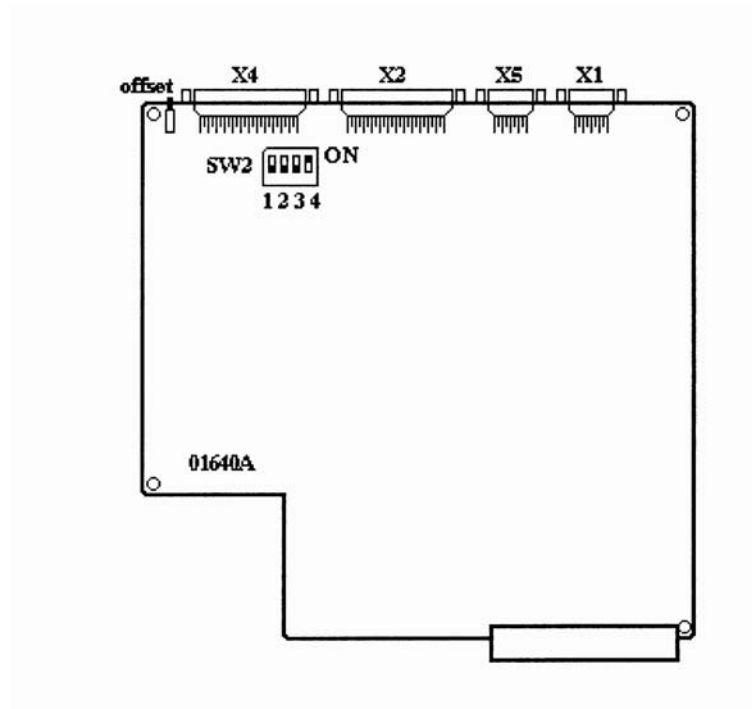
La Terminal tiene tres Puertos de comunicación RS-232 , nos permite poder conectar a tres Posicionadores SMT-BD1/m Infranor. Para la conmutación del Puerto de comunicación deberemos pulsar la tecla SELEC.COM , cambiando del puerto 1 al 2 y al 3 , el puerto activo queda indicado en el frontal de la terminal

4.4: Configuración del hardware del posicionador

SMT-BD1/m con el software a partir de 5.98.

Switch SW2/4 OFF: modo PC con el soft BD1m.
Switch SW2/4 ON: modo terminal VT-100 (igualmente seleccionable con "Offset").

El switch SW2 se encuentra cerca del conector X4 (ver siguiente dibujo).



4.5: Utilización del menú principal

El menú siguiente es generado por el soft del posicionador. La posición del eje aparecerá mientras la comunicación entre los dos equipos es estable. Para visualizar el menú principal, apretar la tecla **ENTER**. Nota: las teclas “HELP” y “CLEAR” no tienen asignada ninguna función.

Menú principal:

- 1 Display position
- 2 Modify sequence
- 3 Run sequence
- 4 Move

En el menú principal, con las teclas 1,2,3 o 4, es posible:

- 1- Visualizar la posición y desplazar el eje en modo Jog con la ayuda de las flechas,
- 2- Modificar una secuencia existente en posición y velocidad,
- 3- Ejecutar una secuencia existente,
- 4- Ejecutar un posicionamiento manual absoluto.

Visualización de la posición:

SMT-DB1/m 103.000 mm

Las flechas permiten desplazar el eje en modo Jog siempre y cuando Enable y Run estén activados.

La tecla “ENTER” permite volver al menú principal.

Para parar el motor mientras éste gira, pulsar la tecla “0”

STOP?_

Pulsar la tecla “ENTER” para confirmar el paro del motor.

Modificación de una secuencia:

El menú permite al operador modificar la posición y la velocidad de una secuencia existente.

MODIFY SEQUENCE 1 Position 2 Speed
--

El operador entra primero el número de la secuencia:

```
MODIFY POS
Sequence:_
Pos:
Pos:
```

La posición anterior es visualizada. El operador puede entrar la nueva posición o anular con la tecla “ENTER”.

```
MODIFY POS
Sequence:1
Pos:45.000
Pos:30.000_
```

El operador puede modificar la velocidad de la misma manera:

```
MODIFY SPEED
Sequence:1
Speed:1000
Speed:1500_
```

Ejecutar una secuencia:

Mientras el posicionador no está ejecutando un programa y las señales “Enable” y “Run” están activadas, el operador puede entrar una secuencia existente para su ejecución: entrar el número de la secuencia y pulsar la tecla “ENTER”.

```
RUN SEQUENCE
Sequence:1_
```

Posicionamiento absoluto manual:

Mientras el posicionador no está ejecutando un programa y las señales “Enable” y “Run” están activadas, el operador puede entrar una cota absoluta y ejecutarla con la tecla “ENTER”.

MOVEMENT Pos:132.000_

CAPITULO 5: CONFIGURACIÓN SETUP

Opción disponible en las terminales INFRANOR, con la refª “TERMINAL POSICIONADOR VT100”

5.1.- Acceso al menú configuración

Al aplicar alimentación (+24VDC), mantener pulsado al mismo tiempo, las teclas “SELEC. COM” y



5.2.- Menú de configuración

- 1 – SERIAL BAUDRATE
- 2 – STOP BITS
- 3 – DATA BITS
- 4 – PARITY
- 5 – ACCES LEVEL
- 6 – LD DEFAULT PAR
- 7 – CURSOR HOME

5.3.- Detalle de los parámetros

Los parámetros 1, 2, 3 y 4 se configurarán según el periférico.

Para el Posicionador INFRANOR, será:

- 1 = 19200
- 2 = 8
- 3 = 1
- 4 = N

Parámetro 5: ACCESS LEVEL

Mediante las teclas ∇ Δ , podremos cambiar los tres niveles de acceso para el usuario. Con la tecla "ENTER" se confirmará el último visualizado.

- 1er. Acceso: NO MENU & NO MOVE
Solo nos permite visualizar la cota.
- 2º Acceso: NO MENU
No podremos entrar en el menú de usuario.
- 3er. Acceso: ALL
Se permite todas las utilidades al usuario.

Parámetro 6: LD DEFAULT PAR

Dentro de este parámetro, pulsando las teclas ∇ Δ , nos aparecerá la indicación LOAD. Pulsando la tecla "ENTER", la terminal cargará los parámetros por defecto que son:

- 1 = 19200
- 2 = 8
- 3 = 1
- 4 = N
- 5 = ALL
- 7 = NO

Parámetro 7: CURSOR HOME

- NO: Cursor no aparece
- YES: Cursor si aparece